PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number: 07-007656 (43)Date of publication of application: 10.01.1995

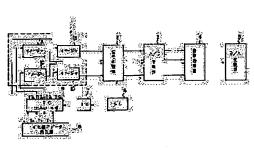
	(51)Int.CL
8.8	· 舌
H04N 5//6 H04N 9/093	_

(21)Application number: 05-172347 (71)Applicant: OLYMPUS OPTICAL CO LTD (22)Date of filing: 18.06.1993 (72)Inventor: INOUE ATSUSHI

(54) PICTURE HANDLING DEVICE

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a picture handling device capable of easily and electrically compensating the mounting position deviation of the imagers of an image pickup device by sticking the plural imagers. CONSTITUTION: The deviation of the mounting positions (relative positions) of the respective imagers of a so-called multi-plate sticking image pickup device for letting the respective plural imagers (imaging devices) 1A-1D be in charge of respective divided areas for which one sheet of pictures are divided areas for which one sheet of pictures are divided, synthesizing the pictures obtained by the plural imagers 1A-1D and obtaining the pictures is compensated by adjusting the read timing of picture information from the pertinent imager (imaging device) corresponding to the deviation amount of the plural imagers 1A-1D.



(19) 日本国特許庁(JP)

(12)公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-7656

(43) 公開日 平成7年(1995) 1月10日

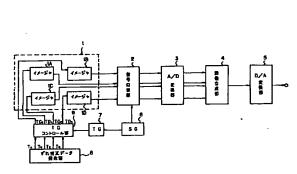
バス光字 1 珠珠火歩在内 井翔 1 福山 正存	パス光雪 (74)代理人 弁理士			
井 上 海 東京結決谷区権を谷2丁目43番2号 オリン	(72)発明者	80 T (1000) C(1100 T	 	E
オリンパス光学工業株式会社 由京都等分区線を分2丁目43第2号		双舟系在 (1993) 6日 18日	Ħ	(99) H(86 H
000000376	(71)出魔人	特頤平5-172347		(21)出願番号
(全13頁)	FD	#宋 未開来 開来項の数1	審査請求	
		Z 7734-5 C 9187-5 C	5/76 9/093	
技術袋示簡所	н	做別記号 庁内整理番号 Z	5/232	(51) Int. Cl. 6 H 0 4 N

(54)【発明の名称】画像取扱装置

(57)【烟答】

【目的】複数のイメージャ貼り合わせによる機像装置のイメージャ取付位置4.4の結僚を観気的に簡単に行える国象取妨按度を提供する。

【辞戌】複数個のメメージャ(遊像祭子)の名イメージャに一枚の画像を分割した名分割虧積を分担され、複数個のイメージャで得られた画像を分担され、複数個のイメージャで得られた画像を命成した画像を得る、いむみる多板の話り合むも複像数間の名イメージャの思行位置(括対位置)のずさを、上記複数のイメージャの呼れ間に応じて数当するイメージャ(遊像祭干)からの画像奇数の影田しタイミングを開報することによった抽稿している。



合する画像情報を得るようになされた画像取扱装置にお 協像素子からの出力画像情報によって上記表示画面に適 てなる分割倒域を各別に賄う如くして配置された複数の 【簡求項1】所定の表示画面を複数の表示領域に分割し

去するようにしたことを特徴とする画像取扱装置。 子の合成出力における上記相対位置の不整合の影響を除 するようにして放当する協会祭子からの国保情報の院出 上記複数の撥像業子の相対位置の不整合の度合いに相応 **しタイミングを閲覧することによって上記技数の嵌像県** 【発明の詳細な説明】

5

に複数のイメージャ (協像業子) を用いた店解像度特性 をもつ国復取扱数世に関する。 【菌葉上の利用分野】本発明は画像取扱装置に関し、特

いるのか、人メージャの函数位置がずれると一枚の回荷 いる。かかる協像装置では、複数個の各人メージャが子 質の劣化を引き起いす。このイメージャの函数位倒のす の対応領域のみをカバーできず、画像のずれが生じ、画 うな、いわゆる多板の貼り合わせ損像装置が提案されて れた画像を合成して苗画質(多画菜数)の画像を得るよ 位質を質疑していた。 れを補償するため、従来は機構的手段によりイメージャ め倒り当てられた対応貿路の国像を国像佰号に歿談して した各分割倒域を分担させ、複数個のイメージャで得ら D母)を複数個用い、各人メージャに一枚の画像を分割 【従来の技術】画紫敷の比較的少ない人メージャ(CC 8

度に依存している。 しかしながら、 イメージャのずれは 像装置では、イメージャの配数位置のずれは、機構的特 複数のイメージャを用いた多板イメージャ貼り合わせ頓 國素単位であるため、機群的なずれ補償では充分でな へ、完全に軽った画像を得ることは非常に困難であっ **【発明が解決しようとする課題】上述のように、従来の**

の補償を臨気的に簡単に行える画像取扱装置を提供する **ヤ貼り合わせによる協会設即のイメージャ思付位回ぎち** 【0004】そこで、本発明の目的は、複数のイメージ

像球子からの画像情報の観出しタイミングを顕数するい 位置の不整合の度合いに相応するようにして該当する撮 れた画像取扱装置において、上記複数の磁像架子の相対 って上記安示回面に適合する国像情報を得るようになさ して配配された複数の損像祭子からの出力画像情報によ 数の設示領域に分割してなる分割領域を各別に賄う如く め、本発明による画像取扱装置は、所定の安示画面を複 【課題を解決するための手段】前述の課題を解決するた

> 相対位置の不軽合の影響を除去するようにして構成され とによって上記複数の極像索子の合成出力における上記

ずれ母に応じて抜当するイメージャ(協僚案子)からの 付位置(相対位置)のずれを、上記複数のイメージャの いわゆる多板の貼り合われ磁像装置の各人メージャの時 個のイメージャで得られた回像を合成して画像を得る、 ャに一枚の画像を分割した各分割倒域を分担させ、複数 **画像姶供の読出しタイミングを認数することによって抽** 【作用】本兇思かは、複数値の人メージャの各人メージ

である。例えば、図2 (A) に示すように、取付位置に するとき、単純に 4枚のイメージャから得られる画像デ る時間だけイメージャの駆倒タイミングを開盤するもの x,y座標方向のずれ盟を検出し、このずれ最に相当す ながら説明する。図1は、本発明による画像取扱装置の 画像ずれが生じてしまう。そこで、本実施例では、図2 ータA'∼D'を合成すると、同図(B)に示す如く、 **ちぬごだ フトイメージャの影響タイ ミング 外鐘報 フトミ** ずれのあるイメージャ18~104-枚の画像をカパー メージャの圧機の取付位置からのずれを、光軸に対する - 実施例を示す構成プロック図である。本実施例は、人 【実施例】次に、本発明の実施例について図面を参照し (A) の各人メージャの位置が古風や核出した、いのが

40 ខ ဗ 作の甚準タイミングとしての基準信号を発生し、例え 所定の処理が施されて、各イメージャ対応の画像信号と り、各イメージャ1A~1Dの出力は、信号処理部2で の国像データをアナログ国像信号に変換してモニタ等に ジャ(例えば、CCD等の摄像索子)1A~1Dから成 出力する。基準信号発生部(SG部)6は、本装置の動 部5に送出する。D/A変換部5は、画像合成部4から 成部4に供給される。画像合成部4では、A/D変換部 は、画像信号がデジタル画像データに変換され、画像合 ソトローグ哲9で出力する。TGコントローグ哲9年、 B, 1C及び1Dに供給する際樹パルスの供給タイミン x, y座標方向のずれ量)を検出するずれ量検出器(図 本来散倒すべき正規位置からのずれ母(光軸に対する の駆動タイミングを指示する駆動パルスを発生する。 G部7は、SG部6からの基準信号を受け、イメージャ は、信号処理部2の信号処理用クロックを供給する。 T して一枚の回像を構成する回像データを得てD/A変換 3から供給された各人メージャ対応の国復データを合成 してA/D仮換第3に供給される。A/D仮換第3で グの調整時間TA, TB, TC, 及びTDを決定し、TGコ 原中ず)かちのずれ母に描んいへ各人メージャ1A、1 【0008】図1において、カメラ部は、4枚のイメー 【0009】ずれ補正ゲータ発生部8は、イメージャの

の時間とすると、次式により水めることができる。 画素数、 h [sec]を水平走査のうちの有効画案区間 $TA = (-y_{\bullet} - x_{\bullet} / X) h$ 【0012】調整時間TA~TDは、Xを水平方向の有効 [sec]

早くスタートするようにそれぞれのイメージャへの駆動 刻よりもその時間だけ遅らせ、負であればその時間だけ 得られた時間の符号が、正であれば安示走査スタート時 $TD = (-y_D - x_D / X) h [sec]$ **パラメの宋緒タム ။ ソグやロンマローラ中心。**

 $TC = (-y_c - x_c / X) h$ $TB = (-y_B - x_B / X) h$

[sec]

[sec]

れている。ずれ楫データ発生部81から出力されるイメ 関TAを発生する補正時間発生部82Aの構成例が示さ 【0013】図6には、人メージャ1Aに対する福圧E

C及びTGDとして各イメージャ1A、1B、1C及び1 及びTDを受け、TG部7から出力される駆動パルスを 当該顕盛時間だけずれた駆動パルスTGA, TGB, TG Dにそれぞれ供給する。 ずれ補正データ発生部8からの調整時間TA, TB, TC

の立ち上がりに同期して表示走査がスタートし、各駆動 たり、早めたりすれば画像を上下に移動させることがで 宮に移倒する。 四様に、 垂直方向(V)に対して連らせ のように、同じ時間だけ早く出力されるので、画像は左 2を発生させると、イメージャの出力はTG2時の出力 る。逆に、Hの有効期間に対して早めた駆動パルスTG 時間だけ遅れて出力されるので、画像は右側に移動す と、イメージャの出力は、TG1時の出力のように同じ 期間に対して遅らせた駆動パルスTG1を発生させる 4日、…の画像信号が出力される。このとき、日の有效 パルスTGに応じてイメージャから1H, 2H, 3H, 力されるとすると、図3に示すように、慰働パルスTG り部でイメージャからの水平(H)方向の画案信号が出 像ずれ補償の原理を説明すると、駆動パルスの立ち上が 【0010】上記駆動パルスのタイミング闘数による圓

5

算結果が陳算部825で定数発生部827から出力され

2と823からの出力は、加算部824で加算され、加

ー1と乗算され、一yxとして出力される。乗算部82

る定数:hと乗算され、調整時間TAが求まり、TGコ

ソトローラ恕9に供給される。

乗算部823で定数発生部826から出力される定数:

れ、一×a/Xとして出力される。また、ずれ嵒y aは、 発生部821から出力される定費:一1/Xと陳算さ ージャ1Aの×方向ずれ畳×xは、乗算部822で定数

付位置ずれを補償するに必要な駆動パルスの調整時間デ 生される。補正時間発生部82は、ずれ量データ発生部 を、図4と図5を参照しながらより具体的に説明する。 かちの閉倒パイスの供給タイ ミングを調整 コス各イメー 8 1からのずれ母データに基心いて、各人メージャの取 とすると、これらずれ母が検出され、図1のずれ楠正デ それぞれ、xaとya, xBとyB, xcとyc及びxbとyb 画面(点線で示す)に対する×方向とy方向のずれ母を 4枚のイメージャ1A, 1B, 1C及び1Dの有効扱示 ジャ1A~1Dに駆動パルスTGA~TGDとして供給す ル館9は、これらデータTΛ~TDに堪だいて、TG餌7 一夕発生部8のずれ量データ発生部81(図5)から発 ータTA, TB, TC及びTDを出力する。TGコントロー 【0011】上記ずれ補正データ発生部8の動作、構成

る。本虫類例は、土池イメージャの取付位置ずれの補償 GCとTGDを関数時間TCとTDだけ違らせていることが 【0015】次に本発明の他の実施例について説明す

け早め、イメージャ1Cと1Dに供給する開墾パラスF 供給する駆動パルスTGAとTGBを顕擬時間TAとTBだ 敷ポスタートタイミングよりもイメージャ1Aと1Bに 指室のタイミングチャートが示されている。 本図では、 **により、原母パラスの発生タイペングの関数を行う本実** 母ずれを補正するために必要とされる闘艦時間TA~TD 【0014】 図7には、イメージャ1A~1Dの取付位

8 쓩 ネクタ14を介してCPU13に接続されている。 飼整 用治具10は、チャート発生部111と、調整用ポリュ 館を有する擀成期を示す。本実施例では、A/D変数部 よる画像取扱装配の構成プロック図である。同図におい ば、図9に示すようなクロスラインから成るチャートを アナログ信号に変換される。また、調整用治具10がコ 像データが画像合成部4で合成され、D/A収換部5で 介して制御された国像メモリ第11から競み出された国 される。CPU13によりメモリコントローラ部12を 3からのデジタル画像データは、画像メモリ11に鉛色 て、図1と同一符号が付されている構成部は、同様な機 の具体的手段についてのものである図8は、本実施例に ーム112から成る。チャート発生部111は、例え

両者を比較できるようにする。尚、交互出力して交互扱 変換部5でアナログ信号に変換されてモニタに出力され に出力する。画像合成部4は、このチャートを画像面に 投示するための処理を施し、処理されたデータはD/A 示させる以外に視覚的に宜量表示可能な表示手段を用い ることができることは勿論である。 る。CPU13は、画像合成部4を制御して、実写とチ ャート発生部111からのチャートを交互に出力させて

発生し、コネクタ14とCPU13を経て画像合成部4

のチャートを示す。こうすることにより、モニタ扱示菌 面から観覚的にずれが把握できる。 写によるチャートを、点線がチャート発生部111から と、モニタ上に表示される画像は、図11に示す如く、 水平方向及び垂直方向に傾いてしまう。図中、実線が実 【0016】図10に示すように、各イメージャ1A~ Dが撤復面に対してずれて取り付けられているとする

5 【0017】調整用ボリューム部112は、モニタを見

特開平7-7656

9

特開平7-7656

方向に自在に移倒なや、人メージャのずたが投気的に揺 フス値を核化させる。 いれら3 しのボジュームにより、 を疲化させる。同様に、y方向移動ボリュームによりV アドレス値が、 8 方向移彎ボリュームによりHとVアド よりメホリコントロール部12を制御してHアドフス値 に関数するためのものであり、×方向移動ボリュームに ながら、イメージャのずれを×方向、y方向及びθ方向 **ーつのイメージャの画像がモニタ上で、上下左右、回転**

が終了し、調整用治具10を取り外したときの最終デー M15に伝送、記憶させる。こうすることにより、顕盛 は、調整作業が終了し、コネクタ14が取り外される ら制御しても良いことは勿論である。また、CPU13 る。いいた、メモリコントロール部12は、他の手段が 13を介してメモリコントロール的12を懸御してい データは、CPU13内部のRAMに記憶され、CPU 夕がE*PROM15に保存されるため、翻盤用治具1 0を取り外した後も調整された画像が得られる。 と、CPU13内部のRAMの記憶データをE²PRO 【0018】上記脚盤用ボリューム部112による脚盤

により行われる。 関数は、左方向回転キー106、右方向回転キー107 キー104、右方向キー105により行われ、回転方向 関樫は、上方向キー102、下方向キー103、左方向 より、国報するイメージャ1 A~1 Dを決定する。答案 ジャ1A~1D対応の回転位置A~Dに設定することに 2に示すように存成できる。 ボリューム101をイメー 【0019】 調整用ポリューム部112は、例えば図1

プS5)、ステップS4の処理に戻る。 を終了する。また、一数していなければ、顕極用ボリュ ていれば、調整用治具を外して(ステップS6)、処理 モニタ上に写し出す(ステップS3)。 次に、実写のチ 具10のチャート発生部111からのチャートを交互に て撮影し(ステップS2)、 奥写のチャートと鯛盤用治 トし (ステップS1)、 超極用チャートを固角を合わせ 例の動作処理手順を説明する。先す、調整用治具をセツ ーム部112により2つのチャートを醍醐して(ステッ 一致しているか否かを判定し(ステップS4)、一致し キート国と、チャート発生部111からのチャート画が 【0020】図13のフローチャートを参照して本実施 မ

部111だけを内蔵させ、闘盛用治具の接続時にだけチ カメラ本体に内蔵させることができ、またチャート発生 すことにより闘戯することもできる。 のたはなへ、各人メージャの機構的な殴付部を直接関が ューム部112年で臨気的に人メージャ画を移動される ャートは、交互にモニタ上に写出させるが、調整用ポリ ャートを発生させるようにすることもできる。更に、チ 【0021】上述実施例において、調整用治具10は、

盤用ポユーム部112、CPU13及びE²PROM1 【0022】本実施例を用い、図14に示すように、鯛

> の模様を適合させて変えることにより調査をより簡単化 **イメージャの数は圧極があり、その数に応じたチャード** 倒パルスのタイミングを観報することもたきる。また、 ロントローグ部 9 を慰御した各人メージャに供給する賜 5を関数器20として用いて、図1に示す実施図のTC

出力信号に対する処理協模の調整、及び/または、同複 第2の映像とが重なるように上記複数の撮像素子からの 表示せしめ、骸モニタ上で観察される上配第1の映像と 信号発生手段からの映像信号に基づく第2映像とを同一 の標準パターンを本装置で撮影して得られる第1の駅偏 取扱装置の上記複数の張像素子の相対位置の不整合によ された複数の撥像祭子からの出力画像情報によって上記 領域に分割してなる分割領域を各別に賄う如くして配置 数の撥像祭子の相対位置の調整を行う調整方法。 モニタ上に視覚的に実質的に同時に認識され得るように る影響を除去する調盤を行うための方法であって、所定 **表示画面に適合する画像情報を得るようになされた画像** こともできる。すなわち、所定の扱示画面を複数の扱示 と該標準パターンに対応する所定の標準パターンを要す 【0023】上述実施例は、次のような要旨で表現する

ᇹ

[0024]

20

假できる。 合わせ位置)のずれを、きわめて簡単に且つ高精度で補 取扱装置によれば、複数のイメージャの取付位置 (貼り 【発明の効果】以上説明したように、本発明による画像

【図面の簡単な説明】

戌ノロック図ためる。 【図1】本発明による画像取扱装置の一実施例を示す構

髑蝦による画像ずれ植骸の原理を説明する図である。 【図2】図1の実施例を説明するための図である。 【図4】図1の実施例におけるずれ補正データ発生部8 【図3】図1に実施囱における駅野パルスのタイミング

の構成例を示す図である。 【図5】図1の実施例におけるずれ補正データ発生部8

補正時間TAを発生する補正時間発生部82A樽成例を

【図6】図1の実施例におけるイメージャ1Aに対する

の動作を説明するための図である。

ルスの発生タイミングの調整を行う本実施例のタイミン るために必要とされる調整時間TA~TDにより、緊動パ ボす図である。 【図7】 イメージャ1A~1Dの取付位置ずれを揺圧す

8

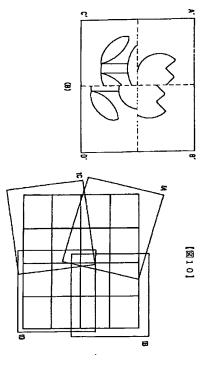
戌ノロック図なめる。 グチャートである。 【図8】本実施例の他の実施例による画像取扱装置の構

ら発生されるクロスラインを示す図である。 【図9】図8の実施例におけるチャート発生部111か

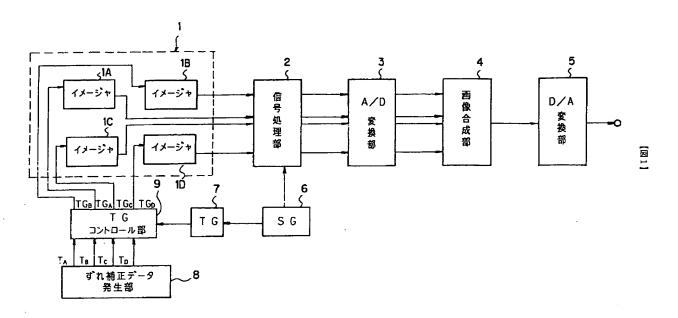
【図10】図8の実施例を説明するための図である。

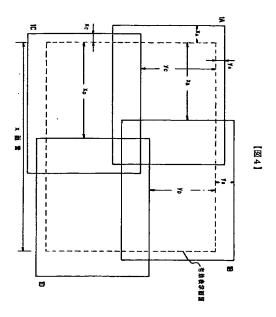
5 【図12】図8の実施例における髑蜓用ボリューム部1 【図11】図8の実施例を説明するための図である。

> $1 \text{ A} \sim 1 \text{ D}$ ヤートである。 12の構成例を示す図である。 【図14】本発明の他の実施例の構成プロック図であ 【符号の説明】 【図13】図8の実施例の動作処理手順を示すフローチ T G 鸮 S G 鹳 信号処理部 [図2] D/A痰疾患 画像合成部 A/D奴換部 **人メージ** ε 5 図9 112 8 1 111 8 2 20 15 14 13 1 2 10 報機関 CPU コネクタ 蜘蛛用抬具 E2PROM メホリロントローラ忠 国像メモリ部 TGuソトローラ姆 ずれ補正データ発生部 関数用ボリューム部 チャート発生器 植正時間発生部 ずれ鼠データ発生部 (図12)

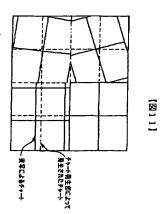


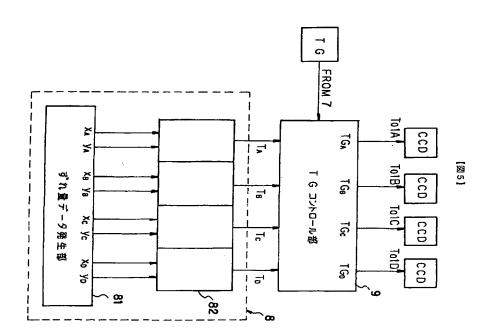
6)

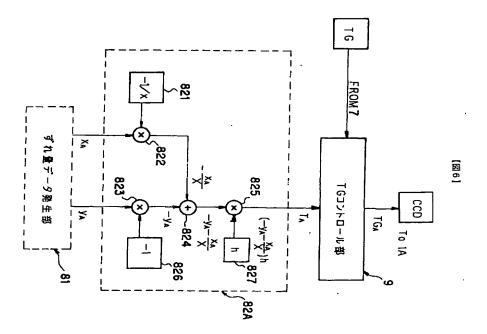




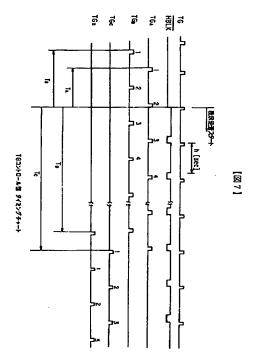
 ϵ

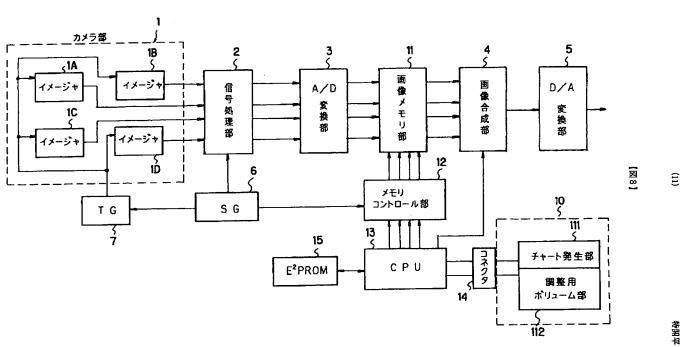






特別平7-7656





梅朋平7-7656

(0)

特別平7-7656

